

记得改固件!!!

1. 增加电机使能/失能状态反馈
在 err 状态位反馈出来, err 状态位为
0: 失能状态
1: 使能状态
2. 速度环参数 KP 由原先自动计算改为可调参数
3. “写参数”会自动复位
4. 调参时“暂存”按钮会自动生效当前控制器参数
5. 增加力位混控模式, 可在模式选择中选择模式 4: E-MIT 模式生效。

反馈报文不变, 控制报文为

控制报文	D[0]	D[1]	D[2]	D[3]	D[4]	D[5]	D[6]	D[7]
0x300+ID	p_des				v_des		i_des	

P_des: 位置给定, 单位为 rad, 浮点类型

V_des: 限速值, 单位 rad/s, 放大 100 倍, 类型为无符号 16 位, 范围为 0-10000, 超过 10000 会限制在 10000, 故对应的实际速度限定幅值为 0~100rad/s

I_des: 扭矩电流限定标么值, 放大 10000 倍, 类型为无符号 16 位, 范围为 0-10000, 超过 10000 会限制在 10000, 对应的实际电流限定标么幅值为 0-1.0

电流标么值: 实际电流值除以最大电流值, 最大电流见上电打印

```
Entering Motor Mode
DMBOT Motor Driver—V2.0
Debug Info:Testing
SubVer: 001
Imax: 10.261194
I_U Offset: 2100.7029
I_V Offset: 2019.3370
I_W Offset: 2097.9680
Position Sensor Electrical Offset: -2.8270
Mechanical Offset: 0.0003
Output Position: 2.2849
CAN ID: 1
MASTER ID: 0

Motor Info:
Rs = 882.7168 mΩ
Ls = 359.3536 μH
Ψf = 0.0049 Wb
V_BUS=23.8685

Control Mode :
1:MIT Mode
2:position-speed cascade Mode
3:speed Mode <——

Commands:
m - Motor Mode
z - Set Zero Position
esc - Exit to Menu
```